

Japanese Patent Application Laid-Open No. 4-150551

Part #1; page 3, upper left column, line 10 page 3, lower left column, line 8

As shown in FIG. 2, the image input device of this example is roughly configured by a conveyer portion 1, a reading portion 2 detachably and attachably provided on this conveyer portion 1 and as reading means inputting an image of the original, and an original tray 3.

The reading portion 2 is used by being connected to an unillustrated host computer such as a word processor, a personal computer, and the like.

A separation roller 4 separating the original mounted on the original tray 3 sheet by sheet and delivering it is provided in the reading portion 2, and is driven to rotate by a suitable driving source.

Further, the reading portion 2 is provided with a conveyer roller 5 and a discharging roller 6, and as shown in FIG. 1, the conveyer roller 5 is driven to rotate by a pulse motor 9 through a pinion 7 and a gear 8.

The discharging roller 5 is drive-coupled with the conveyer roller 5 through a pulley 40, a belt 41, a pulley 42, and an electromagnetic clutch 43.

The conveyer portion 1, as shown in FIG. 2, is provided with a friction pad 41 pressure contacted to the separation roller 4, and a press roller 10 contacting the conveyer roller 5 and the discharging roller 6.

Consequently, as shown in FIG. 2, in a state in which the reading portion 2 and the conveyer portion 1 are coupled, the conveyer portion 1 can be used as a sheet feeder type, wherein the conveyer roller 5 is driven to rotate, and between the conveyer roller 5 and the discharging roller 6 as well as the press roller 10, the original is conveyed and discharged, thereby performing an image input.

On the other hand, as shown in FIG. 3, the conveyer portion 1 can be used as a self-advancing type, wherein the reading portion 2 is separated from the conveyer portion 1, and is mounted on the original, and the conveyer roller 5 is driven to rotate, thereby allowing the reading portion 2 to self-advance on the original and input the image thereof.

Here, the conveyer roller 5 is a driving body of rotation allowing the reading portion 2 to self-advance, and the discharging roller 6 is a slave body of rotation rotated accompanied by the self-advancing of the reading portion 2, and the pulse motor 9 is traveling driving means.

When using the reading portion 2 as a self-advancing type, the electromagnetic clutch 43 is cut off, so that the driving of the conveyer roller 3 is not transmitted to the discharging roller 6.

Part #2; page 5, upper left column, line 4 page 5, upper right column, line 12

A comparator circuit 32 is provided, wherein a driving amount of the motor pulse 9 is inputted from the motor driver 31, and a slave rotation amount of the discharging roller 6 is inputted from the detection element 16, and by this comparator circuit 32, the driving pulse and the slave pulse are compared, and when it is determined that there exists a discrepancy exceeding a fixed value and the conveyer roller 5 slips (see the driving pulse A and the slave pulse C in FIG. 4), error display means 33 is turned on, and the pulse motor 9 is stopped by the motor driver 31.

Consequently, there is no fear of image shrinkage and hollow image at the slipping time of the conveyer roller 5, and a high quality image can be obtained.

The error display means 33 may give a warning sound.

Further, after displaying the error display, the pulse motor 9 may not be stopped immediately.

- (2) In the above described embodiment, as shown in FIG. 2, while the conveyer portion 1 and the reading portion 2 show a detachably attachable image input device, the present embodiment can also be applied to the image input device having only the reading portion 2 as shown in FIG. 3 having no conveyer portion 1. In this case, the separation roller 4, and the pulley 40, the belt 41, the pulley 42, the electromagnetic clutch 43 and the like of FIG. 1 are not required.
- (3) The input start and the input finish of the image of the original may be decided by whether or not a photoelectric conversion element 14 has made an image input.

Alternatively, the photoelectric conversion element 14 may load an image during power supply, and at the receiving side of this image, for example, at the computer side, that data may be loaded at the image input time, and may not be loaded at the input finish time.

⑩日本国特許庁(JP) ⑪特許出願公開

#### 平4-150551 ⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

@Int.Cl.5

識別記号 庁内整理番号 ❸公開 平成 4年(1992) 5月25日

H 04 N 1/04 3 2 0

20符

7245-5C 8419-5B

審査請求 未請求 請求項の数 3 (全7頁)

画像入力装置 会発明の名称

頭 平2-274113

頭 平2(1990)10月13日 22出

山梨県南巨摩那増穂町小林430番地1 ニスカ株式会社内 明 渚 夏  $\blacksquare$ ⑦発

山梨県南巨摩郡増穂町小林430番地1 ニスカ株式会社 包出 98

1. 発明の名称

面像入力装置

- 2. 特許請求の範囲
- (1)原稿上の画像を入力する読取手段と、
  - この読取手段に設けられた走行駆動手段と、

この走行駆動手段により原稿上を駆動回転して 前記読取手段を移動させる駆動回転体と、

· この駆動回転体とともに前記読取手段を支持し、 前記読取手段が移動するに従って回転する従勤回 転体と

前記従動回転体の回転を検出する回転検出手段

この回転検出手段の検出量と同期して前記铣取 手段に面像入力を行わせる制御手段と を観えてなることを特徴とする画像入力装置。

(2) 原稿上の画像を入力する铣取手段と、

この説取手段に設けられた走行駆動手段と、 この走行駆動手段により原務上を駆動回転して

前記読取手段を移動させる駆動回転体と、

この駆動回転体とともに前記読取手段を支持し、 前記説取手段が移動するに従って回転する従助回 転体と

を償えた面像入力装置において、

前記従動回転体の回転を検出する回転検出手段

前記走行駆動手段の駆動量と前記回転検出手段 の検出量とを比較し、走行駆動手段の駆動量と前 記回転検出手段の検出量が一定以上不一致である と前記駆動回転体がスリップ状態にあると判定す る比較手段と

を備えてなることを特徴とする画像入力装置。

- (3) 前記従勤回転体の復生モーメントが前記駆 動回転体に比べて小さいことを特徴とする請求項 (1)または(2)記載の面像入力装置。
- 2. 発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

この発明は、原稿上を自走して原稿の回象を入 力する面像入力装置に関する。

[従来の技術]

## 特開平4~150551(2)

接取手段をパーソナルコンピュータ、ワードプロセッサなどのホストコンピュータに接続し、この接取手段を原稿の上に載置し、原稿上を割走査方向に自走させて原稿の画像を入力する自走式画像入力装置が、特開昭61-274569号公報、特開平2-22958号公報などに開示されている。

この自走式画像入力装置は、一般に、原稿の面像を入力する読取手段と、モータおよび伝動機構などの走行駆動手段と、この走行駆動手段により原稿上を駆動回転して読取手段を移動させる駆動回転体と、この駆動回転体とともに読取手段を動し、この駆動回転体とともに読取手段が移動するに従って回転する従助回転体とを備えて構成されている。

ところで、この自走式画像入力装置では、一般に、ホストコンピュータに接続されて使用され、 法取手段が入力した画像データを画像メモリに一 時的に保持し、次いでこの画像メモリからインタ ーフェイスを介してホストコンピュータのメモリ に伝送している。

し、抗取手段が若干遅れて移動を開始し、また走 行駆動手段の停止により駆動回転体の回転は停止 するが、駆動回転体が原稿上でスリップし、若干 遅れて読取手段が停止するおそれがある。

ところで、従来、モータなどの走行駆動手段の 駆動量を検出した駆動量信号に同期して面象入力 しているが、これは常特走行駆動手段の駆動に即 時に対応して挟取手段が移動することを前提とし ている

しかるに、駆動回転体がその起動時および停止 時にスリップを生じたときには、疑取手数の移動 と関象入力とが問期しない場合がある。

走行駆動手段は起動したが、駆動回転体はスリップして所定量以下しか移動しない状態で、走行駆動手段の起動信号に基づいて面像入力してしまうと、入力画像が確む問題が生じる。

また、走行駆動手設が停止したが、駆動回転体はスリップして所定量以上余分に移動している状態で、走行駆動手設の停止信号に基づいて画象入力を行うと、スリップした間は画象の入力は行わ

しかし、画像データを一時的に保持する画像メ モリの容量には限度がある。

そのため、画像メモリの容量が演杯に達すると 読取手段がその移動を停止し、画像メモリに保持 された画像データをホストコンピュータのメモリ に出力してから、再度読取手段が移動を開始して いる。つまり、読取手段は断続的に移動して画像 入力している。

また、従来の自走式回象入力装置では、駆動回転体を駆動回転させるモータなどの走行駆動手段の駆動量を検出する駆動量検出手段を設け、この駆動量検出手段から出力される駆動量信号に同期して原籍の1ラインごとの面像を入力している。 [発明が解決しようとする課題]

しかし、上記の従来列では次の問題点がある。 接取手段が新院的に移動するので、走行移動手段の起動時および停止時に慣性により駆動回転体 がスリップを生じるおそれがある。

すなわち、走行駆動手段の起動により駆動回転 体が回転するが、駆動回転体が原稿上でスリップ

れないので、次に装取りを開始すると、スリップ −した間の画象が抜けてしまう。

この発明の目的は、駆動回転体がその移動開始 時や停止時にスリップを生じても、縮みや抜けの ない正確な画像を得ることができる自定式画像入 力装置を提供することにある。

## [課題を達成するための手段]

上記目的を達成するため、この発明の1の手段は、従動回転体の回転を検出する回転検出手段と、この回転検出手段の検出量と同期して挑取手段に 衝像入力を行わせる制御手致とを備えている。

他の手段は、従動回転体の回転を検出する回転 検出手段と、走行駆動手段の駆動量と回転検出手 段の検出量とを比較し、走行駆動手段の駆動量と 回転検出手段の検出量が一定以上不一致であると 駆動回転体がスリップ状態にあると判定する比較 手段とを備えている。

### [作用]

(1) 従助回転体の回転を回転検出手段が検出し、 この検出量と同期して挑取手段が面像入力を行う。 (2) 従動回転体の回転を回転検出手段が検出し、 次に比較手段が走行駆動手段の駆動量と回転検出 手段の検出量とを比較し、走行駆動手段の駆動量 と回転検出手段の検出量が一定以上不一致である と駆動回転体がスリップ状態にあると判定する。 [発明の一実施例]

#### <構成>

以下に、この発明の一実施例を図を参照して説 Part計1 明する。

> 「第2図に示すように、この例の画像人力装置は、 搬送部1と、この搬送部1の上に看説自在に設け られ原稿の画像を入力する読取手段としての読取 部2と、原稿トレー3とから概略を構成されてい る。

読取部2をワードプロセッサ、パソコンなどの 図示しないホストコンピュータに接続して使用される。

原稿トレー3上に複載された原稿を1枚に分離 して送り出す分離ローラ4が読取部2に設けられ、 適宜の駆動源により駆動回転される。

入力する自走型としても使用することができる。 ここで、搬送ローラうは読取部2を自走させる 駆動回転体であり、排出ローラ6は読取部2の自 走に従って回転する従動回転体であり、パルスモ ータ9は走行駆動手段である。

なお、自走型として使用するときは、電磁クラッチ 4 3 を切って、搬送ローラ 3 の駆動が排出ローラ 6 に伝達されないようにする。

光学系は、第2 図および第3 図に示すように、 光を原稿に向けて照射する発光ダイオードなどの 光額11と、この光額11からの光を原稿に向け で出すとともに原稿から反射した画像光を取り入 れるプラテンガラス12と、このプラテンガラス 12から取り入れた画像光を反射する複数の反射 ミラー13と、この反射ミラー13から画像光を 入力して電気信号に変換する C C D などの光電変 換案子14とから構成されている。

自走時の排出ローラ6の従動回転量は摂取邸2 の移動量に対応する。この対応性を向上させるため、排出ローラ6の慣性モーメントを駆動回転体 また、提取部2には搬送ローラ5と排出ローラ6とが扱けられ、第1図のように搬送ローラ5はピニオン7とギア8を介してパルスモータ9により駆動回転される。

排出ローラ5は、プーリ40、ベルト41、プーリ42、電磁クラッチ43を介して搬送ローラ5と駆動連結されている。

搬送部1には、第2図に示すように分離ローラ 4に圧接される摩擦パット41と、搬送ローラ5 と排出ローラ6に接触するプレスローラ10とが 投けられている。

したがって、第2図に示すように読取部2と数 送部1とを連結した状態において、数送ローラ 5 を駆動回転して搬送ローラ 5 および辞出ローラ 6 とプレスローラ 1 0 との間で原稿を搬送、排出し て画象入力を行うシートフィーダ型として使用す ることができる。

一方、第3図に示すように被送部1から読取部2を分離して原稿上に載置して、搬送ローラ5を 駆動回転して読取部2を原稿上を自走させて画像

である搬送ローラ5に比べて小さく作成して、辞出ローラ6が読取部2の移動によく追従するようにしている。排出ローラ6の慎性モーメントを小さくするには、たとえば中空状にして軽量化したり、径を小さくしたり、ローラ幅を狭くしたりすればよい。

そしてこの実施例では、次のように排出コーラ 6の回転量に同期して画像入力を行うようにして いる。

第出ローラ6の回転量を検出する回転検出手段 (エンコーダ)が、たとえば排出ローラ6と一体 的に回転するスリットを形成した回転板1.5と、 発光素子と受光素子を備え回転板7による光線の 通過または遮断により回転量を電気パルスに変換 する検出案子16とから構成されている。

そして、第1茲に示すように、検出素子16により検出した辞出ローラ6の回転パルスの立上がりあるいは立下がりのエッジを検出するエッジ検出回路17からエッジ信号を入力する制御手段としてのマイコン18

## 特閒平4-150551(4)

と、光電変換素子14からのアナログデータをデジタルデータに変換するA/D変換器20と、マイコン18により制御されて排出ローラ6のエッジ信号に同期して光電変換素子14から衝像データを読み出すスタート信号を発信するタイミング回路19とが設けられている。

#### <動作>

以上のように構成された装置の動作を次に説明する。

第2図に示すように製送部1に脱取部2を連結してシートフィーダ型として使用する場合には、ホストコンピュータ(図示路)から給抵指示信载を建取部2に入力すると、原稿トレー3に複載された原稿を分離ローラ4と摩擦パット41が1枚に分離して送り出し、次にパルスモータ9の回転により搬送ローラ5を駆動回転し、所定量原稿を搬送すると、光電変換業子14により画像入力を実施する。

そして、所定量の入力が行われると、排出コーラ6により原稿が排出される。

一方、停止時に撥送ローラ5が原稿上でスリップした場合、パルスモータ9の停止に遅れて読取部2が停止するので、パルスモータ9のパルスAの消滅に遅れて排出ローラ6のパルスCが消滅する。

そこで、この例では、次のように摂取部2の実 豚の移動に同期して画像入力を行う。

自走時における訴出ローラ6と一体的に回転する回転板15の回転量を検出素子16が電気パルスに変換し、このパルスの立上がりあるいは立下がりのエッジをエッジ検出回路17により検出し、このニッジ検出回路17からニッジ信号をマイコン18に入力し、このマイコン18に入力してスタート信号に同時19にエッジ信号に同時15世、このスタート信号に応じて発電を検索子14から訴出

次に第3図に示すように接取部2を搬送部1か ら分離して自走式として使用する場合を述べる。

読取配2を製送部1から分離して、原稿上に載置すると、読取部2は製送ローラ5および排出ローラ6により原稿上に支持される。

次に、ホストコンピュータ(図示路)から給紙 指示信号が読取部2に人力すると、パルスモータ 9が回転し、搬送ローラ5を図示時計回りに駆動 回転し、挽取部2は図示右方向に自走し、原務の 回象を入力する。

なお、電磁クラッチ3はオフになっており、排出ローラ6は読取部2の移動につれて迷動するようになる。

ところで、第4図に示すように、 読取部2のノンスリップ状態ではパルスモータ9の駆動のパルスAと排出ローラ6の回転のパルスBとは対応する。しかし、搬送ローラ5はその始動時および停止時にはスリップを起こし易く、パルスモータ9の駆動のパルスAと排出ローラ6の回転のパルスCとは対応しないことがある。

6の回転量に同期して画像データが取り出される。 〈宝海朔の効果〉

(1) 自走する規取部2の移動に従動する排出ローラ6の回転を検出し、その検出量と同期して画像入力を行うので、競取部2の移動量に対応したタイミングの臭好な画像入力を行うことができ、激送ローラ5のスリップ時における画像の縮みや抜けのおそれがない。

(2) 従助回転体である排出ローラ6の慣性モーメントを駆助回転体である搬送ローラ5に比べて小さく形成して、排出ローラ6が続取部2の自走時の移動によく退យして回転するようにしているため、搬送ローラ5のスリップ時における画像の結みや抜けの防止が完全となり、画質のいっそうの向上を実現できる。

## (変形列)

この発明は上記実施例に限定されるものではな く、他に種々の変形例が可能である。

(1) 第5 図に示すように、パルスモータ9 を制 倒するモータドライバ 3 1 からパルスモータ 9 の

# 特開平4-150551(5)

# Par+#2

駆動量をタイミング回路19に入力し、パルスモータ9の駆動量に応じて光電変換素子14から画像データを出力する。

なお、エラー表示手段33は警報音を発するものでもよい。

また、エラー表示をした後、ただちにパルスモータ9を停止させなくてもよい。

(2) 前記実施例では第2回のように搬送部1と

#### [発明の効果]

以上説明したこの発明では、面像入力装置の従 動回転体の回転を回転検出手段により検出し、こ の回転検出手段の検出量と同期して焼取手段が面 像入力を行うので、読取手段の移動量に対応した タイミングの良好な画像入力を行うことができ、 また走行駆動手段の駆動量と回転検出手段の検出 量とを比較手段が比較し、走行駆動手段の駆動量

と回転検出手段の検出量が一定以上不一致であると駆動回転体がスリップ状態にあると判定するので、駆動回転体のスリップ時における画像の縮みや抜けのおそれがなく、高品質の画像を得ることができる。

#### 4. 図面の簡単な説明

第1図ないし第4図はこの発明の一実施例を示す図である。

第1図は画象入力装置の自定機構と信号処理系を 示す図である。

第2図は画像入力装置の機略的縦断面図である。

第3図は画像入力装置の読取部の縦断面図である。

第4図は自走時の駆動パルスと従動パルスとを示すタイミングチャートである。

第5 図は他の実施例の自走機構と信号処理系を 示す図である。

1:搬送部 2:铣取部

5: 数送ローラ 6: 排出ローラ

9:パルスモータ 14:光電変換素子

15:回転板 16:検出素子

17:エッジ検出回路 18:マイコン

19:タイミング回路

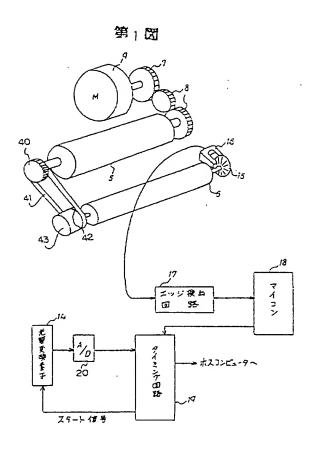
31:モータドライバ

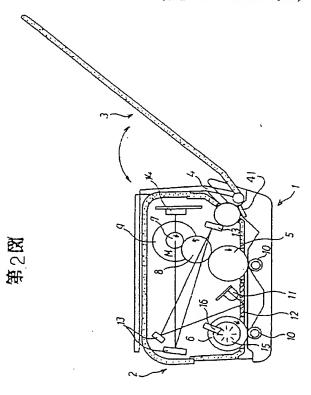
3 2 : 比較回路

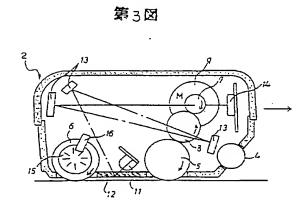
33:エラー表示手段

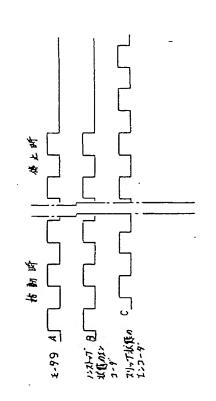
特許出願人 ニスカ株式会社

# 特開平4-150551(6)

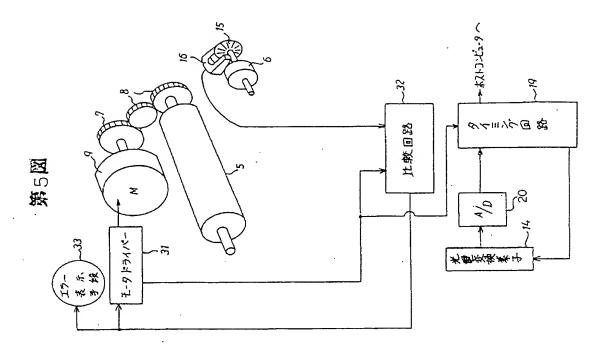








# 特開平4-150551(7)



# This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

# **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
□ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
□ FADED TEXT OR DRAWING
□ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
□ SKEWED/SLANTED IMAGES
□ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
□ GRAY SCALE DOCUMENTS
□ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
□ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

# IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

☐ OTHER: \_\_\_\_\_